

P C T

REC'D 17 FEB 2005

WIPO

PCT

特許性に関する国際予備報告（特許協力条約第二章）

(法第12条、法施行規則第56条)

〔PCT36条及びPCT規則70〕

出願人又は代理人 の書類記号 SK04PCT00034	今後の手続きについては、様式PCT/IPEA/416を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JP2004/004433	国際出願日 (日.月.年) 29.03.2004	優先日 (日.月.年) 28.03.2003
国際特許分類 (IPC) Int. C1' G06F9/445		
出願人 (氏名又は名称) ソニー株式会社		

<p>1. この報告書は、PCT35条に基づきこの国際予備審査機関で作成された国際予備審査報告である。 法施行規則第57条 (PCT36条) の規定に従い送付する。</p> <p>2. この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で 4 ページからなる。</p> <p>3. この報告には次の附属物件も添付されている。</p> <p>a <input checked="" type="checkbox"/> 附属書類は全部で 7 ページである。</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 補正されて、この報告の基礎とされた及び/又はこの国際予備審査機関が認めた訂正を含む明細書、請求の範囲及び/又は図面の用紙 (PCT規則70.16及び実施細則第607号参照)</p> <p><input type="checkbox"/> 第I欄4. 及び補充欄に示したように、出願時における国際出願の開示の範囲を超えた補正を含むものとこの国際予備審査機関が認定した差替え用紙</p> <p>b <input type="checkbox"/> 電子媒体は全部で (電子媒体の種類、数を示す)。 配列表に関する補充欄に示すように、コンピュータ読み取り可能な形式による配列表又は配列表に関連するテーブルを含む。(実施細則第802号参照)</p> <p>4. この国際予備審査報告は、次の内容を含む。</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 第I欄 国際予備審査報告の基礎</p> <p><input type="checkbox"/> 第II欄 優先権</p> <p><input type="checkbox"/> 第III欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成</p> <p><input type="checkbox"/> 第IV欄 発明の単一性の欠如</p> <p><input checked="" type="checkbox"/> 第V欄 PCT35条(2)に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明</p> <p><input type="checkbox"/> 第VI欄 ある種の引用文献</p> <p><input type="checkbox"/> 第VII欄 国際出願の不備</p> <p><input type="checkbox"/> 第VIII欄 国際出願に対する意見</p>	
---	--

国際予備審査の請求書を受理した日 08.09.2004	国際予備審査報告を作成した日 04.02.2005	
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/JP) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 宮司 卓佳	5B 9555
電話番号 03-3581-1101 内線 3545		

第 I 欄 報告の基礎

1. この国際予備審査報告は、下記に示す場合を除くほか、国際出願の言語を基礎とした。

☐ この報告は、_____ 語による翻訳文を基礎とした。

それは、次の目的で提出された翻訳文の言語である。

- ☐ PCT規則12.3及び23.1(b)にいう国際調査
☐ PCT規則12.4にいう国際公開
☐ PCT規則55.2又は55.3にいう国際予備審査

2. この報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に応答するために提出された差替え用紙は、この報告において「出願時」とし、この報告に添付していない。)

☐ 出願時の国際出願書類

☒ 明細書

第 1-31 ページ、出願時に提出されたもの

第 _____ ページ*、 _____ 付で国際予備審査機関が受理したもの

第 _____ ページ*、 _____ 付で国際予備審査機関が受理したもの

☒ 請求の範囲

第 2-6, 8, 10-14, 16, 18-24 項、出願時に提出されたもの

第 1, 7, 9, 15, 17 項*、PCT19条の規定に基づき補正されたもの

第 _____ 項*、 _____ 付で国際予備審査機関が受理したもの

第 _____ 項*、 _____ 付で国際予備審査機関が受理したもの

☒ 図面

第 1-13 ページ/図、出願時に提出されたもの

第 _____ ページ/図*、 _____ 付で国際予備審査機関が受理したもの

第 _____ ページ/図*、 _____ 付で国際予備審査機関が受理したもの

☐ 配列表又は関連するテーブル

配列表に関する補充欄を参照すること。

3. ☐ 補正により、下記の書類が削除された。

☐ 明細書 第 _____ ページ

☐ 請求の範囲 第 _____ 項

☐ 図面 第 _____ ページ/図

☐ 配列表(具体的に記載すること) _____

☐ 配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること) _____

4. ☐ この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c))

☐ 明細書 第 _____ ページ

☐ 請求の範囲 第 _____ 項

☐ 図面 第 _____ ページ/図

☐ 配列表(具体的に記載すること) _____

☐ 配列表に関連するテーブル(具体的に記載すること) _____

* 4. に該当する場合、その用紙に“superseded”と記入されることがある。

第V欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条(PCT35条(2))に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性(N)	請求の範囲	1-24	有 無
	請求の範囲		
進歩性(IS)	請求の範囲	7, 15, 23	有 無
	請求の範囲	1-6, 8-14, 16-22, 24	
産業上の利用可能性(IA)	請求の範囲	1-24	有 無
	請求の範囲		

2. 文献及び説明(PCT規則70.7)

文献1: JP 2001-222624 A(ソニー株式会社), 2001.08.17
 文献2: JP 2002-323980 A(株式会社デンソー), 2002.11.08
 文献3: JP 2003-6133 A(キヤノン株式会社), 2003.01.10

請求の範囲1, 3-6, 8, 9, 11-14, 16, 17, 19-22, 24は、国際調査報告で引用された文献1と、国際調査報告で引用された文献2とにより進歩性を有しない。

文献1の明細書第0084段落乃至同第101段落には、ロボット装置の状態情報をネットワークを介してサーバに送信し、サーバでは該状態情報を解析して「成長」、「性格」、「動作」又は「アクション」に関する購入可能なソフトウェアを選択項目として個人端末に送信し、個人端末より選択されたソフトウェアを購入する技術が記載されており、「成長」、「性格」、「動作」又は「アクション」といった、認識・行動制御に関係しているソフトウェアである該文献1に記載のソフトウェアの内容(コンテンツ)を、機体動作を記述したモーションデータ、あるいは認識・行動制御を行うアプリケーションプログラムという形式の情報にすることは当業者が適宜行い得る事項にすぎない。

また、文献2の特許請求の範囲には、ネットワーク経由でクライアントにデータ又はプログラムを提供するサーバであって、クライアントからサービス要求に関する情報と該クライアントの所有する資源に関する情報を受け取って、要求されたサービスに応じたデータと共に、クライアントにサービスを実行する際に必要なプログラムが不足している場合には必要なプログラムもクライアントに送信するサーバが記載されており、ネットワーク経由で送信されたユーザの装置の情報に応じたソフトウェアを提供する技術である点で共通する文献1に記載された技術に文献2に記載された技術を適用し、ロボット装置からサービス要求に関する情報と該ロボット装置の所有する資源に関する情報をサーバに送信し、サーバでは該ロボット装置の所有する資源に関する情報を解析して要求されたデータと共に、ロボット装置にサービスを実行する際に必要なプログラムが不足している場合には必要なプログラムもロボット装置に送信するよう構成し、請求の範囲1, 3, 5, 8, 9, 11, 13, 16, 17, 19, 21及び24に係る発明とすることは当業者が容易に想到し得たものである。

そして、ロボット装置に対するデータ又はプログラムを送信を、アクセス方法を返してロボット装置からアクセスさせて行う(請求の範囲4, 12, 20)こと、ロボット装置がロボット固有ID、種類ID等を送信するようにする(請求の範囲6, 14, 22)ことはいずれも当業者ならば容易に行い得る事項にすぎない。

補充欄

いずれかの欄の大きさが足りない場合

第 V 欄の続き

請求の範囲 2、10、18 は、文献 1 と、文献 2 と、国際調査報告書で引用された文献 3 とにより進歩性を有しない。

機器の情報等を SOAP プロトコルに従って装置間で通信する技術は、例えば文献 3 の明細書第 0043 段落に記載されているように周知である。

請求の範囲 7、15、23 は、文献 1 乃至 3 に対し新規性・進歩性を有する。

不足機能をロボット装置が利用可能な機能で代替させることは、文献 1 乃至 3 のいずれにも記載されていない。

なお、国際出願人は、2004 年 8 月 13 日付け国際調査見解書に対する非公式コメントにおいて、請求の範囲 1-6、8-14、16-22、24 に係る発明は、「機体動作を記述したモーションデータ、又は認識及び／又は行動制御を行うアプリケーションプログラムを提供する点」で文献 1 及び 2 に対し進歩性を有する旨主張しているが、上記の通り、文献 1 に記載された技術において提供されるソフトウェアを機体動作を記述したモーションデータや認識・行動制御を行うアプリケーションプログラムとして請求の範囲 1-6、8-14、16-22、24 に係る発明とすることも当業者が容易に想到し得たものである。

pu / 25 04 / 004433
13 August 2004 (13.08.2004)

請求の範囲

1. (補正後) ネットワーク経由でロボット装置に機体動作を記述したモーションデータ、又は認識及び／又は行動制御を行うアプリケーションプログラムを提供する情報提供装置であって、

ロボット装置に提供する上記データ又は上記プログラムが蓄積されたコンテンツ蓄積手段と、

ロボット装置からサービス要求に関する情報と該ロボット装置に関する情報とを含む問い合わせを受信する受信手段と、

上記問い合わせを解析する解析手段と、

要求されたサービスに応じた上記データ又は上記プログラムを上記ロボット装置に送信する送信手段と

を備えることを特徴とする情報提供装置。

2. SOAP (Simple Object Access Protocol) プロトコルに従ってロボット装置と通信を行うことを特徴とする請求の範囲第1項記載の情報提供装置。

3. 上記コンテンツ蓄積手段に蓄積されるデータ又はプログラムに関する付加情報を管理するデータベースと、

上記問い合わせと上記データベースの付加情報とのマッチングをとり、提供可能なデータ又はプログラムのリストを作成してロボット装置に返す手段と

をさらに備えることを特徴とする請求の範囲第1項記載の情報提供装置。

4. 上記提供可能なデータ又はプログラムのリストに対する上記ロボット装置からの選択結果に応答して、該選択されたデータ又はプログラムへのアクセス方法を返す手段をさらに備え、

上記送信手段は、上記ロボット装置からの上記アクセス方法に従ったアクセス要求に応答して、要求されたデータ又はプログラムを送信する

ことを特徴とする請求の範囲第3項記載の情報提供装置。

5. 上記データ又はプログラムに関する付加情報は、サービスに関する情報とロボット装置に関する情報とを含むことを特徴とする請求の範囲第3項記載の情報提供装置。

13 August 2004 (13.08.2004)

6. 上記ロボット装置に関する情報は、以下に示す情報のうち少なくとも一部を含むことを特徴とする請求の範囲第1項又は第5項記載の情報提供装置。

- (1) ロボット装置毎にユニークに割り振られるロボット固有ID
- (2) ロボット装置の種類毎にユニークに割り振られるロボット種類ID
- (3) ロボット装置の機能リスト
- (4) ロボット装置のハードウェア構成を示す情報
- (5) ロボット装置が持つデータベース・リスト

7. (補正後) ネットワーク経由でロボット装置にデータ又はプログラムを提供する情報提供装置であって、

ロボット装置に提供するデータ又はプログラムが蓄積されたコンテンツ蓄積手段と、

ロボット装置からサービス要求に関する情報と該ロボット装置に関する情報とを含む問い合わせを受信する受信手段と、

上記問い合わせを解析する解析手段と、

要求されたサービスに応じたデータ又はプログラムを上記ロボット装置に送信する送信手段とを備え、

上記ロボット装置に関する情報は、ロボット装置の機能リストを少なくとも含み、

上記ロボット装置がサービスを実行する際に必要な必要機能を特定する必要機能特定手段と、

上記必要機能特定手段により特定された必要機能と、上記ロボット装置の機能リストとを比較することで、上記必要機能のうち上記ロボット装置に不足している不足機能を特定する不足機能特定手段とをさらに備え、

上記送信手段は、上記不足機能を該ロボット装置が利用可能な機能で代替させるためのデータ又はプログラムを送信する

ことを特徴とする情報提供装置。

8. 上記ロボット装置に関する情報は、ロボット装置の機能リストを少なくとも含み、

ロボット装置で利用される機能オブジェクトが記憶されたオブジェクト記憶手

13 August 2004 (13.08.2004)

段と、

上記ロボット装置がサービスを実行する際に必要な必要機能を特定する必要機能特定手段と、

上記必要機能特定手段により特定された必要機能と、上記ロボット装置の機能リストとを比較することで、上記必要機能のうち上記ロボット装置に不足している不足機能を特定する不足機能特定手段と、

上記不足機能に対応する不足機能オブジェクトを上記オブジェクト記憶手段から検索する検索手段とをさらに備え、

上記送信手段は、上記要求されたサービスに応じたデータ又はプログラムとともに、上記不足機能オブジェクトを上記ロボット装置に送信する

ことを特徴とする請求の範囲第1項記載の情報提供装置。

9. (補正後) ネットワーク経由でロボット装置に機体動作を記述したモーションデータ、又は認識及び／又は行動制御を行うアプリケーションプログラムを提供する情報提供方法であって、

ロボット装置からサービス要求に関する情報と該ロボット装置に関する情報とを含む問い合わせを受信する受信ステップと、

上記問い合わせを解析する解析ステップと、

要求されたサービスに応じた上記データ又は上記プログラムを上記ロボット装置に送信する送信ステップと

を有することを特徴とする情報提供方法。

10. SOAP (Simple Object Access Protocol) プロトコルに従ってロボット装置と通信を行うことを特徴とする請求の範囲第9項記載の情報提供方法。

11. 各データ又はプログラムに関する付加情報をデータベースとして管理するステップと、

上記問い合わせと上記データベースの付加情報とのマッチングをとり、提供可能なデータ又はプログラムのリストを作成してロボット装置に返すステップと

をさらに有することを特徴とする請求の範囲第9項記載の情報提供方法。

12. 上記提供可能なデータ又はプログラムのリストに対する上記ロボット装置からの選択結果に応答して、該選択されたデータ又はプログラムへのアクセス方

13 August 2004 (13.08.2004)

法を返すステップをさらに有し、

上記送信ステップでは、上記ロボット装置からの上記アクセス方法に従ったアクセス要求に応答して、要求されたデータ又はプログラムを送信する。

ことを特徴とする請求の範囲第11項記載の情報提供方法。

13. 上記データ又はプログラムに関する付加情報は、サービスに関する情報とロボット装置に関する情報とを含むことを特徴とする請求の範囲第11項記載の情報提供方法。

14. 上記ロボット装置に関する情報は、以下に示す情報のうち少なくとも一部を含むことを特徴とする請求の範囲第9項又は第13項記載の情報提供方法。

- (1) ロボット装置毎にユニークに割り振られるロボット固有ID
- (2) ロボット装置の種類毎にユニークに割り振られるロボット種類ID
- (3) ロボット装置の機能リスト
- (4) ロボット装置のハードウェア構成を示す情報
- (5) ロボット装置が持つデータベース・リスト

15. (補正後) ネットワーク経由でロボット装置にデータ又はプログラムを提供する情報提供方法であって、

ロボット装置からサービス要求に関する情報と該ロボット装置に関する情報とを含む問い合わせを受信する受信ステップと、

上記問い合わせを解析する解析ステップと、

要求されたサービスに応じたデータ又はプログラムを上記ロボット装置に送信する送信ステップとを有し、

上記ロボット装置に関する情報は、ロボット装置の機能リストを少なくとも含み、

上記ロボット装置がサービスを実行する際に必要な必要機能を特定する必要機能特定ステップと、

上記必要機能特定ステップにて特定された必要機能と、上記ロボット装置の機能リストとを比較することで、上記必要機能のうち上記ロボット装置に不足している不足機能を特定する不足機能特定ステップとをさらに有し、

上記送信ステップでは、上記不足機能を該ロボット装置が利用可能な機能で代

補正された用紙 (条約第19条)

PC 100 87/00 1.1.1
13 August 2004 (13.08.2004)

替させるためのデータ又はプログラムを送信する

ことを特徴とする情報提供方法。

16. 上記ロボット装置に関する情報は、ロボット装置の機能リストを少なくとも含み、

上記ロボット装置がサービスを実行する際に必要な必要機能を特定する必要機能特定ステップと、

上記必要機能特定ステップにて特定された必要機能と、上記ロボット装置の機能リストとを比較することで、上記必要機能のうち上記ロボット装置に不足している不足機能を特定する不足機能特定ステップと、

上記不足機能に対応する不足機能オブジェクトをロボット装置で利用される機能オブジェクトが記憶されたオブジェクト記憶手段から検索する検索ステップとをさらに有し、

上記送信ステップでは、上記要求されたサービスに応じたデータ又はプログラムとともに、上記不足機能オブジェクトを上記ロボット装置に送信する

ことを特徴とする請求の範囲第9項記載の情報提供方法。

17. (補正後) ロボット装置と、ネットワーク経由で該ロボット装置に機体動作を記述したモーションデータ、又は認識及び/又は行動制御を行うアプリケーションプログラムを提供する情報提供装置とを備える情報提供システムであって、上記情報提供装置は、

ロボット装置に提供する上記データ又は上記プログラムが蓄積されたコンテンツ蓄積手段と、

ロボット装置からサービス要求に関する情報と該ロボット装置に関する情報とを含む問い合わせを受信する受信手段と、

上記問い合わせを解析する解析手段と、

要求されたサービスに応じた上記データ又は上記プログラムを上記ロボット装置に送信する送信手段とを有する

ことを特徴とする情報提供システム。

18. SOAP (Simple Object Access Protocol) プロトコルに従ってロボット装置と上記情報提供装置とが通信を行うことを特徴とする請求の範囲第17項記

13 August 2004 (13.08.2004)

載の情報提供システム。

19. 上記情報提供装置は、

上記コンテンツ蓄積手段に蓄積されるデータ又はプログラムに関する付加情報を管理するデータベースと、

上記問い合わせと上記データベースの付加情報とのマッチングをとり、提供可能なデータ又はプログラムのリストを作成してロボット装置に返す手段と

をさらに備えることを特徴とする請求の範囲第17項記載の情報提供システム。

20. 上記情報提供装置は、上記提供可能なデータ又はプログラムのリストに対する上記ロボット装置からの選択結果に応答して、該選択されたデータ又はプログラムへのアクセス方法を返す手段をさらに備え、

上記送信手段は、上記ロボット装置からの上記アクセス方法に従ったアクセス要求に応答して、要求されたデータ又はプログラムを送信する

ことを特徴とする請求の範囲第19項記載の情報提供システム。

21. 上記データ又はプログラムに関する付加情報は、サービスに関する情報とロボット装置に関する情報とを含むことを特徴とする請求の範囲第19項記載の情報提供システム。

22. 上記ロボット装置に関する情報は、以下に示す情報のうち少なくとも一部を含むことを特徴とする請求の範囲第17項又は第21項記載の情報提供システム。

- (1) ロボット装置毎にユニークに割り振られるロボット固有ID
- (2) ロボット装置の種類毎にユニークに割り振られるロボット種類ID
- (3) ロボット装置の機能リスト
- (4) ロボット装置のハードウェア構成を示す情報
- (5) ロボット装置が持つデータベース・リスト

23. 上記ロボット装置に関する情報は、ロボット装置の機能リストを少なくとも含み、

上記情報提供装置は、

上記ロボット装置がサービスを実行する際に必要な必要機能を特定する必要機能特定手段と、

per / 25.04 / 007722
13 August 2004 (13.08.2004)

上記必要機能特定手段により特定された必要機能と、上記ロボット装置の機能リストとを比較することで、上記必要機能のうち上記ロボット装置に不足している不足機能を特定する不足機能特定手段とをさらに備え、

上記送信手段は、上記不足機能を該ロボット装置が利用可能な機能で代替させるためのデータ又はプログラムを送信する

ことを特徴とする請求の範囲第17項記載の情報提供システム。

24. 上記ロボット装置に関する情報は、ロボット装置の機能リストを少なくとも含み、

上記情報提供装置は、

ロボット装置で利用される機能オブジェクトが記憶されたオブジェクト記憶手段と、

上記ロボット装置がサービスを実行する際に必要な必要機能を特定する必要機能特定手段と、

上記必要機能特定手段により特定された必要機能と、上記ロボット装置の機能リストとを比較することで、上記必要機能のうち上記ロボット装置に不足している不足機能を特定する不足機能特定手段と、

上記不足機能に対応する不足機能オブジェクトを上記オブジェクト記憶手段から検索する検索手段とをさらに備え、

上記送信手段は、上記要求されたサービスに応じたデータ又はプログラムとともに、上記不足機能オブジェクトを上記ロボット装置に送信する

ことを特徴とする請求の範囲第17項記載の情報提供システム。